

الاستاتيكا

①

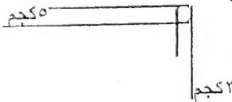
أولاً : أكمل :

(١) زاوية الاحتكاك هي الزاوية المحصورة بين **قوة رد الفعل العمودي ورد الفعل الجانبي**

(٢) معامل الاحتكاك هو النسبة بين **قوة رد الفعل الجانبي ورد الفعل العمودي**

(٣) في الشكل المقابل : إذا كانت المجموعة على وشك الحركة ،

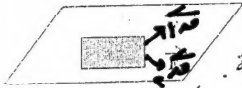
فإن معامل الاحتكاك = $\frac{2}{3}$



(٤) إذا وضع جسم على مستوى مائل خشن يميل على الأفقي بزاوية قياسها $= 37^\circ$ و كان على وشك الانزلاق فإن

معامل الاحتكاك = $\frac{4}{3}$

(٥) في الشكل المقابل : إذا كانت ق_١ = ٣ ص - ٤ ، ق_٢ = ٨ س + ٦ ص ،



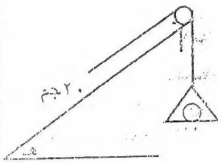
و كان معامل الاحتكاك بين الجسم و المستوى = $\frac{1}{5}$ و كان الجسم على وشك الحركة .

فإن كتلة الجسم = ٢٥٠ جم

((ق_١ ، ق_٢ ، ق_٣ ، ق_٤) ، (ب ، ثقل الجرام)

(٦) إذا كانت قوة الاحتكاك النهائي = ٦٠ نيوتن ، و معامل الاحتكاك = ٠,٧٥ ، فإن رد الفعل المحصل = ١١٠ نيوتن

(٧) إذا كان معامل الاحتكاك بين جسم و مستوى = ١ ، فإن قياس زاوية الاحتكاك = ٤٥°



(٨) في الشكل المقابل :: طا هـ = $\frac{4}{3}$ ، و كتلة كفة الميزان = ١ جم

و كتلة الجسم على المستوى ٢٠ جم . أوجد :

(أ) إذا كان أصغر ثقل يوضع في الكفة لحفظ التوازن = ٧ ث جم ،

فإن معامل الاحتكاك = $\frac{4}{3}$

(أ) أكبر ثقل يوضع في الكفة لحفظ التوازن = ٢٢ ث جم .

(٩) إذا كانت ق_١ = ٣ س + ٤ ص ، ق_٢ = ٢ م + ٤ ص ، ق_٣ = ٣ م + ٤ ص ، تؤثر في النقطة ب (٤ ، ٣)

فإن :

(أ) عزم ق_١ حول أ = $\frac{4}{3}$

(أ) البعد بين نقطة ب و خط عمل ق_١ = $\frac{4}{3}$

(أ) المركبة الجبرية للقوة ق_١ في اتجاه أب = $\frac{4}{3}$

(٧) إذا كانت ق_١ = ق_٢ ، فإن م = ٣

(١) إذا كان أ = ٢ س - ٣ ص ، ب = ٣ ص + ٤ ص ، ج = ٤ ص - ٣ ص ، فإن :

(أ) (ب × ج) × (أ × ب) = $\frac{4}{3}$

(أ) (أ + ب) × (ب + ج) = ٥

(٧) مساحة سطح المثلث المرسوم على ب ، ج = $\frac{4}{3}$

٤

(١١) إذا كان \vec{A} ، \vec{B} متجهي وحدة قياس الزاوية بينهما θ فإن $(\vec{A} \odot \vec{B}) = \|\vec{A} \times \vec{B}\|$ جا θ .

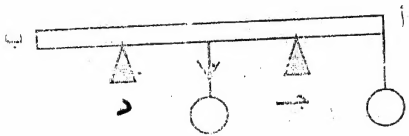
(١٢) إذا كانت \vec{C}_1 ، \vec{C}_2 قوتان متوازيتان متضادتان في الاتجاه فإن محصلتهما $\vec{C} = \vec{C}_1 - \vec{C}_2$.
(١٣) قوة \vec{C} عزمها بالنسبة للنقطة $(3, 4) = 10$ ع ، وعزمها بالنسبة للنقطة $(-1, 2) = -10$ ع .
فإنها عزمها حول النقطة $(1, 2)$ يساوي \vec{C} .

(١٤) إذا كان \vec{A} ، \vec{B} متجهي وحدة قياس $(\vec{A} \odot \vec{B}) = \|\vec{A} \times \vec{B}\| = 1$.
(١٥) قوة \vec{C} $= 2$ ص $- 5$ ص عزمها بالنسبة للنقطة $(1, 3) = \vec{C}$. فإن عزمها بالنسبة للنقطة $(-1, 3) = -\vec{C}$.

(١٦) إذا كانت محصلة قوتين متوازيتين $= 4$ ص $+ 5$ ص وكانت إحدى هاتين القوتين تساوي 12 ص $+ 4$ ص فإن $\vec{C} = 15$ ، القوة الثانية $= 8$ ص $+ 10$ ص .

(١٧) قياس الزاوية بين المتجهين 3 ص $+ 4$ ص ، 8 ص $- 6$ ص يساوي 90° .
(١٨) إذا كانت $\vec{C}_1 \parallel \vec{C}_2$ ، $\|\vec{C}_1\| = 10$ نيوتن ، $\|\vec{C}_2\| = 6$ نيوتن فإن $\vec{C}_1 \odot \vec{C}_2 = 0$ نيوتن .

(١٩) في الشكل المقابل:-



$$A \rightarrow B = D = \frac{1}{2} \rightarrow D$$

وزن القضيب 7 نيوتن يؤثر في منتصفه

أكبر ثقل يعلق من أ لحفظ التوازن $= 4$ نيوتن .

وعندئذ يكون الضغط عند $J = 14$ نيوتن ، الضغط عند $D = 7$ نيوتن .

(٢٠) إذا انعدم مجموع عزوم عدة قوى حول نقطة أ فإن \vec{C} خط عمل \vec{C} يمر بنقطة أ .

(٢١) إذا انعدم مجموع متجهات مجموعة من القوى فإن هذه المجموعة \vec{C} متزنة .

(٢٢) إذا كانت $\vec{C}_1 = 3$ ص $- 4$ ص ، $\vec{C}_2 = 1$ ص $+ 4$ ص تؤثران في النقطتين $(2, 5)$ ، $(-1, 4)$ على الترتيب وتكونان ازدواجاً فإن:-

(I) معيار عزم الازدواج $= 15$.

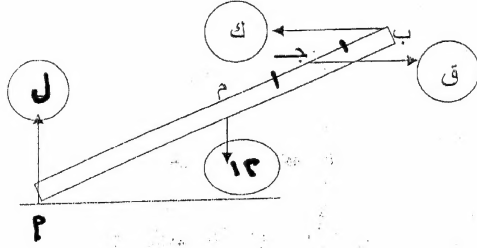
(II) مجموع عزمي \vec{C}_1 ، \vec{C}_2 بالنسبة للنقطة $(5, 3) = 15$ ع .

(٢٣) إذا كان $\vec{A} (2, 3)$ ، $\vec{B} (-1, 7)$ فإن مركبة القوة $\vec{C} = 20$ ص $- 15$ ص في اتجاه $\vec{A} \vec{B}$.
(٢٤) لأي ثلاث متجهات غير صفيرية \vec{A} ، \vec{B} ، \vec{C} تقع في مستوى واحد يكون $(\vec{A} \times \vec{B}) \odot \vec{C} = 0$.

(٢٥) يتكافأ ازدواجين \vec{C}_1 ، \vec{C}_2 إذا كان $\vec{C}_1 = \vec{C}_2$ ويتزان إذا كان $\vec{C}_1 + \vec{C}_2 = 0$.

(٢٦)

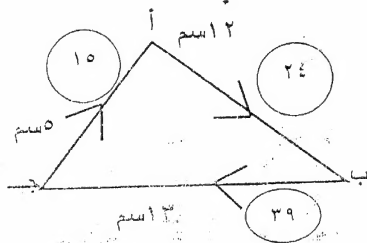
(٢٦) من الممكن أن يتزن سلم إذا ارتكز بطرفه العلوي على حائط رأسي أملس وبطرفه السفلي على أرض أفقية.



(٢٧) في الشكل المقابل: - ٢٤ ب = ٤٠

أ ب قضيب منتظم وزنه ١٢ نيوتن ، جا هـ = $\frac{3}{5}$
ومتزن تحت تأثير القوى الموضحة
∴ ق + ك + ل = ٤٠ نيوتن.

(٢٨) إذا اتزن ازدواجين $\frac{ك}{ج}$ ، $\frac{ك}{ج}$ وكان $\frac{ك}{ج} = ١٥$ فإن $\frac{ك}{ج} - \frac{ك}{ج} = ٢٠$.



(٢٩) في الشكل المقابل: - (مقادير القوى بالنيوتن)

(I) مجموع عزوم القوى حول أ = ١٨٠

(II) مجموع عزوم القوى حول ب = ١٨٠

(III) مجموع عزوم القوى حول ج = ١٨٠

(VI) مقدار القوة التي تضاف للمجموعة لتكافي ازدواج = ١٢٠ نيوتن وتؤثر في ٥٢

ويكون معيار عزم هذا الازدواج = ١٨٠٠ نيوتن.م

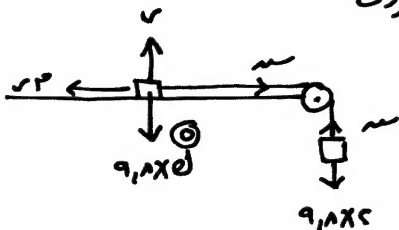
(٣٠) إذا كونت مجموعة من القوى ازدواج وكانت النقط أ ، ب ، ج في مستوى هذه القوى وكان

$$\frac{ك}{ج} + \frac{ك}{ج} = ٢٢ \text{ فإن } \frac{ك}{ج} = ١١$$

آمل :- ④ « اجابة الأسئلة النظرية »

① قوة رد الفعل المحصل ورد الفعل العمودي

② قوة الاحتكاك المتوازي ورد الفعل العمودي



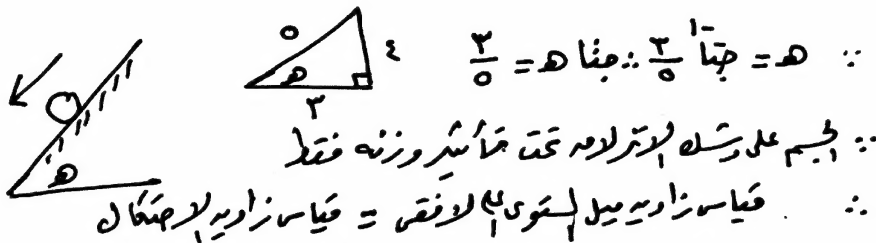
③ جسم على شكل حركته

:- معادلات التوازن

$$\sum F_x = 0 \quad \sum F_y = 0 \quad \sum M = 0$$

$$\sum F_x = 0 \Rightarrow 2 - R = 0 \Rightarrow R = 2 \text{ m}$$

$$\sum F_y = 0 \Rightarrow 9.8 - 9.8 + R_y = 0 \Rightarrow R_y = 0$$



$$\sum M = 0 \Rightarrow 2 \times 1 - R_x \times 1 = 0 \Rightarrow R_x = 2 \text{ m}$$

$$\sum F_x = 0 \Rightarrow 2 - R_x = 0 \Rightarrow R_x = 2 \text{ m}$$

$$\sum F_y = 0 \Rightarrow 9.8 - 9.8 + R_y = 0 \Rightarrow R_y = 0$$

$$\sum M = 0 \Rightarrow 9.8 \times 1 - 9.8 \times 1 + R_x \times 1 = 0 \Rightarrow R_x = 0$$

صية معيار صم، صم، ب صم

$$1 - \frac{9.8}{9.8} = \frac{7}{8} \times \frac{9.8}{9.8} = \frac{7}{8}$$

(بعض المي يقياس بزاوية بين المحاور)

$$\sum F_x = 0 \Rightarrow 2 - R_x = 0 \Rightarrow R_x = 2 \text{ m}$$

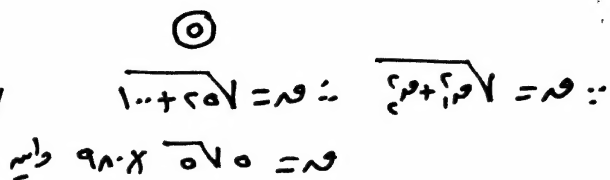
$$\sum M = 0 \Rightarrow 2 \times 1 - R_x \times 1 = 0 \Rightarrow R_x = 2 \text{ m}$$

$$\sum F_y = 0 \Rightarrow 9.8 - 9.8 + R_y = 0 \Rightarrow R_y = 0$$

$$\sum M = 0 \Rightarrow 9.8 \times 1 - 9.8 \times 1 + R_x \times 1 = 0 \Rightarrow R_x = 0$$

$$\sum F_x = 0 \Rightarrow 2 - R_x = 0 \Rightarrow R_x = 2 \text{ m}$$

$$\sum F_y = 0 \Rightarrow 9.8 - 9.8 + R_y = 0 \Rightarrow R_y = 0$$

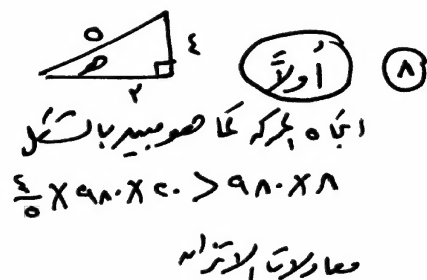


[illegible]

$\boxed{m \cdot 10 = 1} \therefore m \times 10 = 1 \therefore$

$$v_{\text{rel}} = \frac{0}{2} \times \lambda_0 = \sqrt{\frac{c_0}{17}} \quad \lambda_0 = \sqrt{\frac{9}{17} + 1} \quad \lambda_0 = \hat{\lambda}_0$$

⑤ $\therefore m = 1 \therefore p = 1 \therefore \text{مماس زاویه محیطی} = 90^\circ$



$$\frac{2}{3} \times \cancel{90} \times \cancel{5} = \frac{2}{3} \times \cancel{90} \times \overset{\text{بالسوف}}{\cancel{5}} \times 10 + \cancel{90} \times 10$$

(موضوع) اُسند نقل یونہی لکھ، جیسے مل و صلہ پر کہ رسول
و آئیر " " " " " " " "



∴ ایک نئی وضع ہے، لکھتے ہیں
جسے ملو سلا، کہ وہ
∴ صادر ہو، اور تہا

$$\frac{1}{5} \cancel{\lambda n} \cdot \lambda c + \cancel{\lambda n} \cdot \lambda \frac{c}{r} = \cancel{\lambda n} \cdot \lambda (1 + e) \therefore$$

⑨ (P) ∴ النقطة P ∉ خط عمود لـ Q، ∴ مجموع قوس حول P = ٢٠

©

A diagram of a beam of length L pivoted at the right end. A weight $(y62)$ is suspended from the left end. A vertical force $(1-r_c)$ is applied at the right end. The distance from the pivot to the weight is labeled d .

$$\frac{z}{0} = \frac{\| \hat{z}_z \|}{0} = \frac{\| \hat{z}_0 \|}{0} = 1 \quad \therefore \hat{z}_z = \hat{z}_0$$

∴ اربعه سہ انتہا بن و فاعل $\frac{4}{9} = \frac{4}{9}$ و عدد حول

∴ $\frac{4}{y} = \frac{50}{x} = \frac{50}{100} = \frac{1}{2}$ ونكتب النتيجة (٢-١)

$$\frac{r}{r'} = \frac{1+\epsilon}{1-\epsilon}$$

$$\frac{z}{0} = \frac{13-1}{0} = \frac{|11-14|}{\sqrt{19+17}} = 1 \quad \left| \quad \frac{y}{y} = \frac{11-1}{1-1} \right.$$

$$(2^1 1) = (1^1 1) - (3^1 1) = \vec{p} - \vec{u} = \vec{u} \quad (1)$$

$$(2^1 2) = 1^1$$

$$\frac{\vec{u} \otimes 1^1}{\|\vec{u}\|^2} = \text{المركبة الجبرية (المستطيلة الجبرية) للمركبة 1 في اتجاه \vec{u}} = \frac{1^1 \otimes \vec{u}}{\|\vec{u}\|^2}$$

$$\frac{1^1 + 1^1}{2 \times 1} = \frac{(2^1 1) \otimes (2^1 2)}{1^1 + 2^1} =$$

$$\frac{2 \times 1}{2} = \left(\frac{1^1}{2} \right) = \frac{1^1}{2} =$$

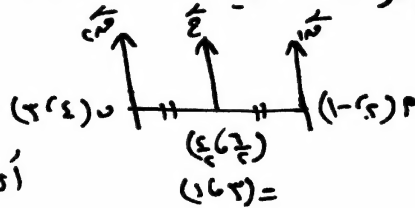
$$\vec{u} \cdot \frac{\vec{u} \otimes 1^1}{\|\vec{u}\|^2} = \vec{u} \cdot \text{المركبة الجبرية للمركبة 1 في اتجاه \vec{u}} = \frac{\vec{u} \otimes 1^1}{\|\vec{u}\|^2}$$

$$\left(\frac{1^1}{2} \otimes \frac{2^1}{2} \right) = (2^1 1) - \frac{1^1}{2} =$$

$$\left(\frac{1^1}{2} \otimes \frac{1^1}{2} \right) =$$

$$(2^1 2) = (2^1 1) = (2^1 2) \therefore 1^1 = 1^1 \quad (2)$$

المركبة الجبرية للمركبة 1 في اتجاه \vec{u} هي نفسها المركبة الجبرية للمركبة 2 في اتجاه \vec{u}.



أي أنه يمكن التعبير عن المركبة الجبرية للمركبة 1 في اتجاه \vec{u} بالمركبة الجبرية للمركبة 2 في اتجاه \vec{u}.

$$(1^1 1) = \vec{u} \otimes (1^1 1) = \vec{u} \otimes (2^1 2) = \vec{u} \otimes \vec{u} \quad (3)$$

$$\vec{u} \otimes \vec{u} = \vec{u} \otimes (1^1 1) = (1^1 1) \otimes \vec{u} = \vec{u} \otimes \vec{u}$$

$$\vec{u} \otimes \vec{u} = \vec{u} \otimes (2^1 2) = (2^1 2) \otimes \vec{u} = \vec{u} \otimes \vec{u}$$

$$(2^1 2) = (1^1 1) + (2^1 2) = \vec{u} + \vec{u}$$

$$\vec{u} \otimes \vec{u} - \vec{u} \otimes (\vec{u} - \vec{u}) = \vec{u} \otimes \vec{u} - \vec{u} \otimes (2^1 2) = (\vec{u} \otimes \vec{u}) \otimes \vec{u} \quad (4)$$

$$\vec{u} \otimes \vec{u} - \vec{u} \otimes \vec{u} = \vec{u} \otimes \vec{u} - \vec{u} \otimes \vec{u} =$$

$$\vec{u} \otimes \vec{u} - \vec{u} \otimes \vec{u} = \vec{u} \otimes \vec{u} - \vec{u} \otimes \vec{u} =$$

$$\vec{u} \otimes \vec{u} - \vec{u} \otimes \vec{u} = (\vec{u} - \vec{u}) \otimes \vec{u} = \vec{u} \otimes (\vec{u} - \vec{u}) \quad (5)$$

$$\vec{u} \otimes \vec{u} = \vec{u} \otimes \vec{u} =$$

④

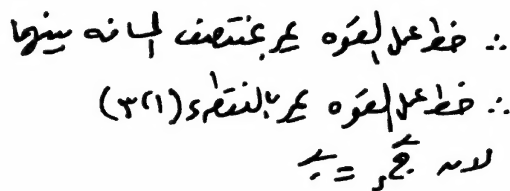
$1 =$ و حد مربع



④ ←

$$\sqrt{5} - \sqrt{5} = \frac{2}{5} \quad (15)$$

⑤



12

وَمَا سَعَىٰ ۖ ۝۱۱

①

10

$$(0.15) \uparrow \frac{1}{2}$$

$$\frac{1}{2} \therefore$$

$\sum_{i=1}^n$



$$\textcircled{16} \quad \therefore \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3 \quad \text{فقط عمل یواری فقط عمل لغیره} \quad \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3$$

پیل فقط عمل یواری = پیل فقط عمل لغیره

$$10 = \frac{7}{2} = 2 \Rightarrow \frac{2}{13} = \frac{0}{2}$$

$$\therefore \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3 \quad \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3$$

$$\vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3 \quad \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3$$

$$\vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3 \quad \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3$$

$$\therefore \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3 \quad \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3$$

$$\textcircled{17} \quad \therefore \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3 \quad \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3$$

$$\therefore \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3 \quad \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3$$

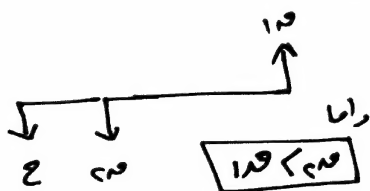
$$\therefore \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3$$

$$\therefore \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3 \quad \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3$$

$$\therefore \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3$$

$$\textcircled{18} \quad \therefore \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3 \quad \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3$$

$\therefore \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3$: هغه ټول احتماليه



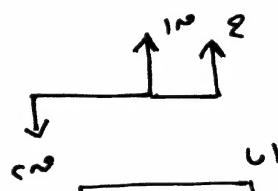
$$10 - 2 = 8$$

$$10 - 2 = 8$$

$$10 + 7 = 17$$

$$17 = 17$$

$$\therefore \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = \vec{r}_3$$

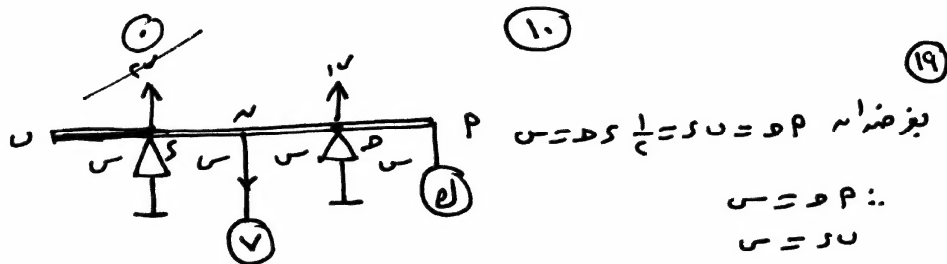


$$10 - 2 = 8$$

$$10 - 2 = 8$$

$$7 - 10 = -3$$

$$-3 = -3$$



۱۰

۱۹

بفرضه $u = \frac{1}{2}v = \frac{1}{2}P$

$$P = u$$

$$u = v$$

$$v = u$$

الفصل

بفرضه $u = \frac{1}{2}v = \frac{1}{2}P$

بفرضه $u = \frac{1}{2}v = \frac{1}{2}P$ در این حالت $Q = P$ و $u = v$ و $P = Q$

آب

$$Q = P$$

$$v + u = 1.5$$

$$v + v = 1.5$$

$$1.5 = 1.5$$

۲۰ نام خط عملی به هر یک از P غیر متوازن

۲۱ $Q = P$ و $u = v$ و $P = Q$ و $u = v$ و $P = Q$

$$Q = P$$

$$P = Q$$

$$u = v$$

$$P = Q$$

$$Q = P$$

$$1.5 = 1.5$$

$$1.5 = 1.5$$

$$Q = P$$

$$Q = P$$

$$Q = P$$

$$Q = P$$

مجموع عزه بقوسه حول ای نقطه $Q = P$ و $u = v$ و $P = Q$

(11)

$$(10-60) = 6 \quad (761-) = 56 \quad (222) = P \quad (52)$$

$$(262-) = (222) - (761-) = P - U = \vec{UP}$$

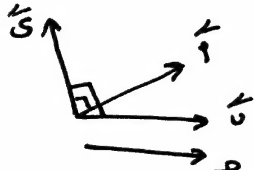
$$\vec{UP} \cdot \frac{\vec{UP} \odot \vec{P}}{||\vec{UP}||} = \text{مركبة } \vec{P} \text{ في اتجاه } \vec{UP} \text{ (مركبة } \vec{UP} \text{ باتجاه } \vec{P})$$

$$(262-) \frac{(262-) \odot (10-60)}{||\vec{UP}||} =$$

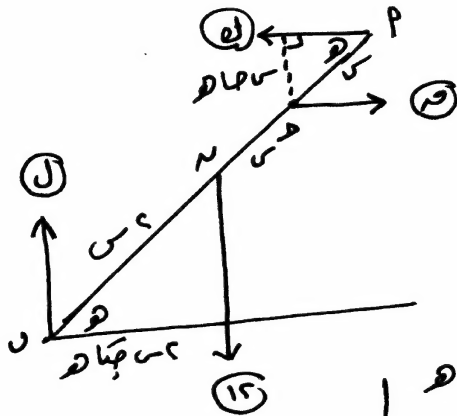
$$(262-) \frac{10-60}{80} = (222) \frac{70-70}{20} =$$

$$\left(\frac{91}{0} - 6 \frac{75}{0} \right) =$$

$$\vec{UP} \times \vec{P} = \text{متجه عمود على كل من } \vec{UP} \text{ و } \vec{P} \text{ } \odot \text{ } \vec{UP} \times \vec{P} = \vec{UP} \odot (\vec{UP} \times \vec{P})$$



$$\text{لوحات } \vec{UP} \text{ و } \vec{P} \text{ و } \vec{UP} \times \vec{P} \text{ (تقدير) } \odot \text{ } \vec{UP} \times \vec{P} = \vec{UP} \odot (\vec{UP} \times \vec{P})$$



(56) ختمه

$$(57) \text{ (م) ماله) } \vec{UP} \times \vec{P} \text{ و } \vec{UP} \times \vec{P} \text{ و } \vec{UP} \times \vec{P} \text{ و } \vec{UP} \times \vec{P}$$

$$||\vec{UP}|| = ||\vec{P}|| = 11$$

$$\vec{UP} \times \vec{P} = \vec{UP} \times \vec{P} = \vec{UP} \times \vec{P}$$

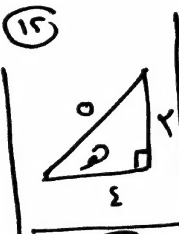
$$\frac{1}{2} \times 12 \times 12 = \frac{1}{2} \times 12 \times 12$$

$$32 = 8 \times 4 = 8 \times 4$$

$$12 = 6 \quad 32 = 8 = 8$$

$$\vec{UP} \times \vec{P} = \vec{UP} \times \vec{P} = \vec{UP} \times \vec{P}$$

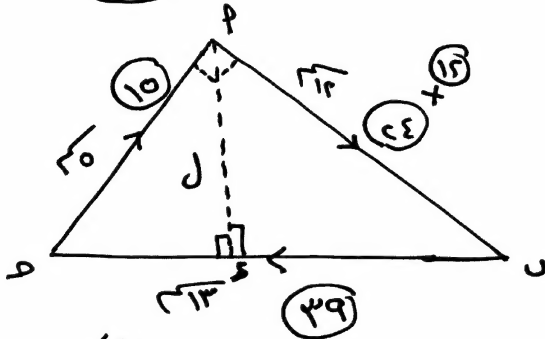
$$\vec{UP} = \vec{UP} = \vec{UP} \odot \vec{UP}$$



$$\vec{UP} \times \vec{P} = \vec{UP} \times \vec{P} = \vec{UP} \times \vec{P}$$

$$\textcircled{12} \quad \therefore \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3 \text{ متزانة} \quad \therefore \vec{e}_1 = \vec{e}_2 + \vec{e}_3 \quad \therefore \vec{e}_1 - \vec{e}_2 = \vec{e}_3 \quad \therefore \vec{e}_1 - \vec{e}_2 = \vec{e}_3 \quad \textcircled{12}$$

$$\textcircled{13} \quad \vec{e}_2 = \vec{e}_1 + \vec{e}_3 = (\vec{e}_1 - \vec{e}_2) + \vec{e}_1 = 2\vec{e}_1 - \vec{e}_2 \quad \therefore \vec{e}_2 = 2\vec{e}_1 - \vec{e}_2 \quad \therefore 2\vec{e}_2 = 2\vec{e}_1 \quad \therefore \vec{e}_2 = \vec{e}_1$$



مجموع زوایا حول P

$$120 + 150 + 90 = 360$$

مقدار الزاوية

$$90 = (\hat{P})$$

$$\frac{0 \times 12}{12} = 0$$

$$\frac{29}{12} = \frac{29}{12} = \frac{10}{0}$$

$$\frac{12 \times 12}{12} = 12$$

$$\textcircled{26} = 12$$

المقدار الزاوية

$$\textcircled{15} =$$

زاوية P

$$2 = 2 = \frac{29}{12} = \frac{29}{12} = \frac{10}{0}$$

مقدار الزاوية

$$\textcircled{11} = 11$$

$$\textcircled{14} \quad 120 + 150 + 90 = 360$$

$$\textcircled{15} \quad 120 + 150 + 90 = 360$$

مقدار الزاوية

مقدار الزاوية

$$3 \times (0 \times 12 \times \frac{1}{12}) \times 12 =$$

$$120 = 120$$

$$\textcircled{16} \quad 120 + 150 + 90 = 360$$

مقدار الزاوية

مقدار الزاوية

$$\vec{e}_1 = \vec{e}_2 + \vec{e}_3$$

$$\vec{e}_1 = \vec{e}_2 + \vec{e}_3$$

مع احدى التين